

# TER : Bras Robot pour jeu de plateau

Berriri Mehdi, Bounab Fayçal, Djema Sofiane, Doglio Arthur

Juin 2019



- 1 Introduction
  - Présentation du sujet
- 2 État de l'art
  - Technologies utilisées
- 3 Travail effectué
  - Hardware
  - Software
  - Client et Serveur
- 4 Gestion de projet
  - Organisation
  - Tâches
  - Problèmes rencontrés
- 5 Démonstration
- 6 Conclusion et Perspectives

# Introduction

## Présentation du sujet

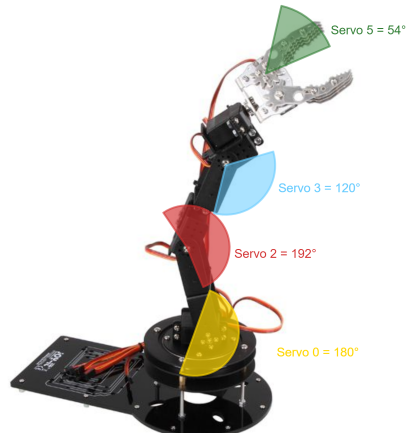
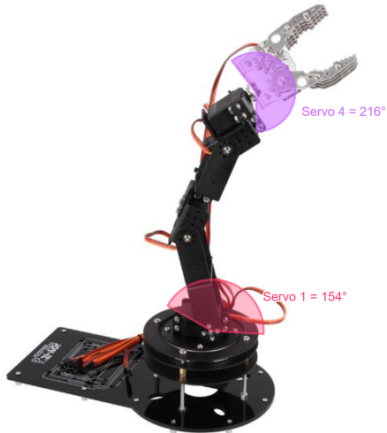


- ① Bras robotique Joy-it ROBOT02
- ② Arduino Leonardo et Arduino Uno Wifi REV2
- ③ Arduino IDE

# Travail effectué

## Hardware

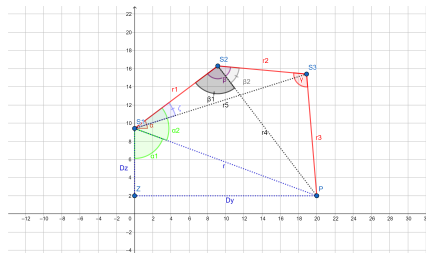
- 1 Assemblage et calibrage
- 2 Prise de mesure



# Travail effectué

## Software

- 1 Classes (Servo et Plateau)
- 2 Méthode de calcul
- 3 Tests



# Travail effectué

## Client et Serveur

- 1 Arduino serveur
- 2 Client web HTML/Javascript
- 3 Envoie de chaînes de caractères



- ① Réunion hebdomadaire
- ② Réunion avec les encadrants
- ③ Repository Github :  
<https://github.com/faycalbounab/TER-Bras-Robot>



- Calibrage du bras (A,M,S)
- Prise des mesures (M,S,F)
- Implémentation d'une interface client (A,F)
- Implémentation d'un serveur (A,S)
- Découpage du code (M,F)

- Imprécision dans la pose des pièces du jeu d'échecs
- La stabilité de la pince
- L'alimentation de la carte l'Arduino

# Démonstration



- Augmenter la portée du bras
- Ajouter un ou des capteurs d'objets
- Développer une IA



Merci pour votre écoute

